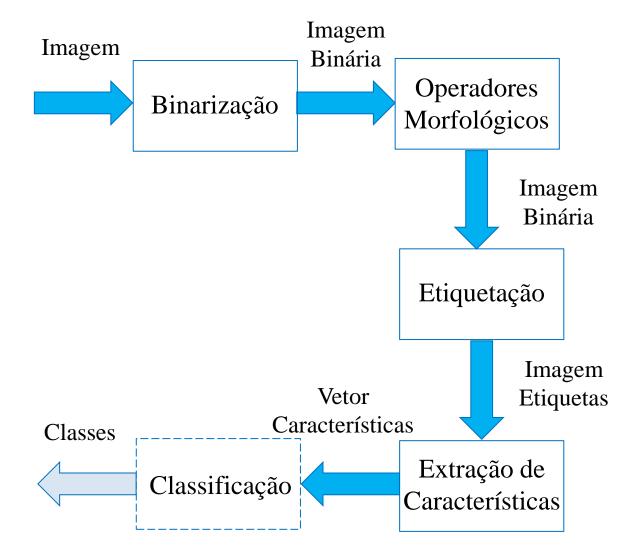
3° CAPÍTULO

Análise de Imagens Binárias



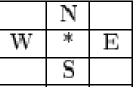
Prof. Arnaldo Abrantes

Índice

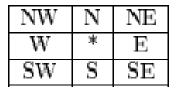


Pixels e vizinhanças

• Vizinhanças mais comuns

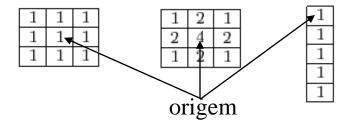


Vizinhança N₄



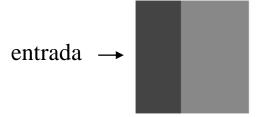
Vizinhança N₈

Utilização de máscaras

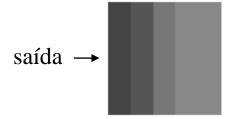


- Exemplo:

40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80
40	40	80	80	80



40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80
40	50	70	80	80



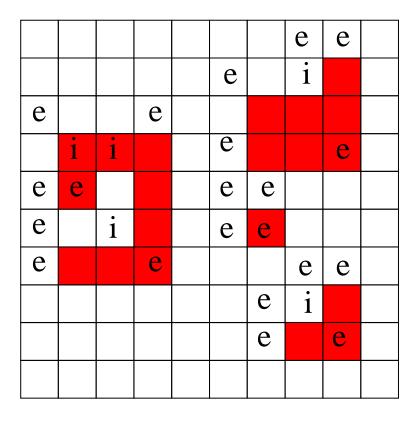
Algoritmo

 Hipótese: Objecto é um conjunto conexo de pixels (conectividade 4) e sem buracos no seu interior

()	0	0	0	1	0	0	1	1	1	1	1	1	0	0	1
()	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1	1	1	1
Cantos exteriores Cantos interiores																

```
Compute the number of foreground objects of binary image B.
Objects are 4-connected and simply connected.
E is the number of external corners.
I is the number of internal corners.
     procedure count_objects(B);
     E := 0;
     I := 0:
     for L := 0 to MaxRow - 1
        for P := 0 to MaxCol - 1
          if external_match(L, P) then E := E + 1;
          if internal_match(L, P) then I := I + 1;
     return((E - I) / 4);
```

Quantos objectos?



e - 21
i - 5

$$\# = \frac{21-5}{4} = \frac{16}{4} = 4$$

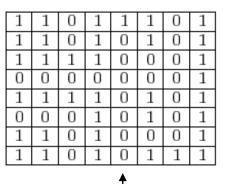
							e	e	
					e		i		
e			e						
	i	i			е			е	
e	е				e	e			
e		i			e	e			
e				e			e	e	
			e	е		e	i		
						e		e	

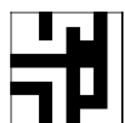
e - 23
i - 4

$$\# = \frac{23 - 4}{4} = \frac{19}{4} = 3$$

Extracção de componentes conexos - algoritmo recursivo

```
Compute the connected components of a binary image.
B is the original binary image.
LB will be the labeled connected component image.
     procedure recursive_connected_components(B, LB);
     LB := negate(B);
     label := 0:
     find_components(LB, label);
     print(LB);
     procedure find_components(LB, label);
     for L := 0 to MaxRow
       for P := 0 to MaxCol
          if LB[L,P] == -1 then
            label := label + 1;
            search(LB, label, L, P);
     procedure search(LB, label, L, P);
     LB[L,P] := label;
     Nset := neighbors(L, P);
     for each (L',P') in Nset
        \mathbf{if} LB[L',P'] == -1
        then search(LB, label, L', P');
```

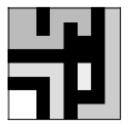








1	1	0	1	1	1	0	2
1	1	0	1	0	1	0	2
1	1	1	1	0	0	0	2
0	0	0	0	0	0	0	2
3	3	3	3	0	4	0	2
0	0	0	3	0	4	0	2
5	5	0	3	0	0	0	2
5	5	0	3	0	2	2	2



Algoritmo recursivo - Exemplo

Step 1.

-1	-1	0	-1	-1	-1
-1	-1	0	-1	0	0
-1	-1	-1	-1	0	0

Vizinhança 4

	1	
2	*	3
	4	

Step 2.

1	-1	0	-1	-1	-1
-1	-1	0	-1	0	0
-1	-1	-1	-1	0	0

Vizinhança 8

1	2	3
4	*	5
6	7	8

Step 3.

1	1	0	-1	-1	-1
-1	-1	0	-1	0	0
-1	-1	-1	-1	0	0

Step 4.

1	1	0	-1	-1	-1
1	-1	0	-1	0	0
-1	-1	-1	-1	0	0

Step 5.

1	1	0	-1	-1	-1
1	1	0	-1	0	0
-1	-1	-1	-1	0	0

Estrutura União-Procura

Find the parent label of a set.

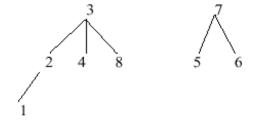
X is a label of the set.

PARENT is the array containing the union-find data structure.

```
procedure find(X, PARENT);
{
    j := X;
while PARENT[j] <> 0
    j := PARENT[j];
return(j);
}
```

PARENT

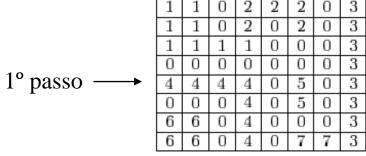
1	2	3	4	5	6	7	8
2	3	0	3	7	7	0	3



ECC - algoritmo clássico com união-procura

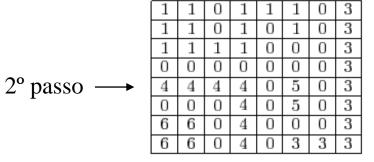
```
Compute the connected components of a binary image.
B is the original binary image.
LB will be the labeled connected component image.
     procedure classical_with_union-find(B,LB);
      "Initialize structures."
     initialize():
      "Pass 1 assigns initial labels to each row L of the image."
     for L := 0 to MaxRow
        "Initialize all labels on line L to zero"
        for P := 0 to MaxCol
          LB[L,P] := 0;
        "Process line L."
        for P := 0 to MaxCol
          if B[L,P] == 1 then
             A := prior_neighbors(L,P);
            if isempty(A)
             then \{ M := label; label := label + 1; \};
             else M := \min(labels(A));
            LB[L,P] := M;
            for X in labels(A) and X <> M
               union(M, X, PARENT);
      "Pass 2 replaces Pass 1 labels with equivalence class labels."
     for L := 0 to MaxRow
        for P := 0 to MaxCol
          if B[L,P] == 1
          then LB[L,P] := find(LB[L,P],PARENT);
```

1	1	0	1	1	1	0	1	
1	1	0	1	0	1	0	1	
1	1	1	1	0	0	0	1	
0	0	0	0	0	0	0	1	← entrada
1	1	1	1	0	1	0	1	
0	0	0	1	0	1	0	1	
1	1	0	1	0	0	0	1	
1	1	0	1	0	1	1	1	



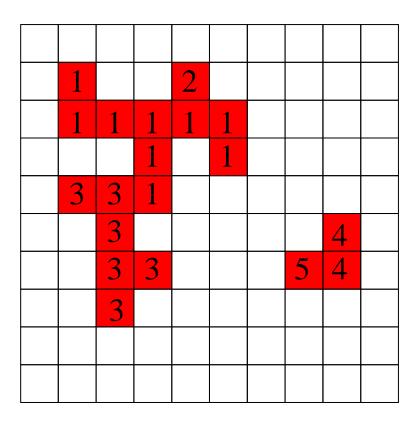
PARENT

					6	_	
0	1	0	0	0	0	3	← classes equiv.



Exercício

• Aplique o algoritmo de ECC, considerando conectividade 4

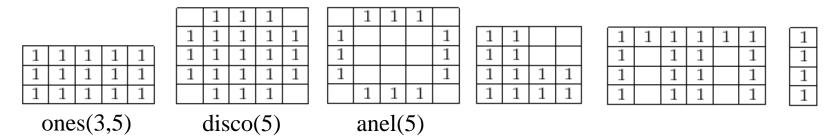


1	2	3	4	5
0	0	0	0	0

• Qual deveria ser a forma da máscara se considerasse conectividade 8?

Operadores morfológicos

Elementos estruturantes



- necessário definir uma origem
- **<u>Definição</u>**: A **dilatação** duma imagem binária *B* pelo elemento estruturante *S* define-se da seguinte forma

$$B \oplus S = \bigcup_{b \in B} S_b \qquad S_b = \{s + b | s \in S\}$$

• **<u>Definição</u>**: A **erosão** duma imagem binária *B* pelo elemento estruturante *S* define-se da seguinte forma

$$B \bigcirc S = \{b | b + s \in B \forall s \in S\}$$

Operadores morfológicos - Exemplos

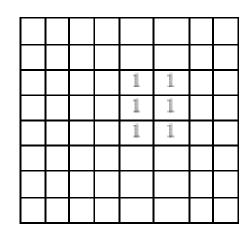
1	1	1	1	1	1	1	
			1	1	1	1	
			1	1	1	1	
		1	1	1	1	1	
			1	1	1	1	
		1	1				

a) Binary image B

1	1	1
1	1	1
1	1	1

	1	1	1	1	1	1	1	1
I	1	1	1	1	1	1	1	1
I	1	1	1	1	1	1	1	1
		1	1	1	-	1	1	-
		1	1	1	1	1	1	1
		1	1	1	7-4	1	1	7-4
		permit	-	1	pend	1	1	person.
		1	1	1	1			

c) Dilation $B \oplus S$

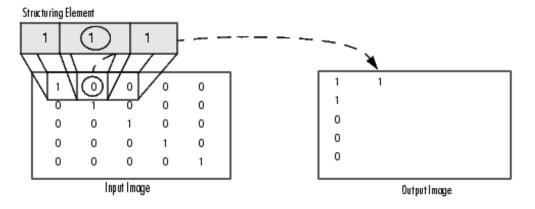


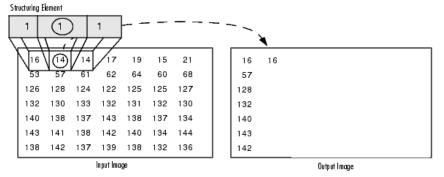
d) Erosion $B \oplus S$

b) Structuring Element S

Dilatação e erosão – Generalização para imagens monocromáticas

Operação	Regra
Dilatação	O valor do pixel de saída é o valor máximo de todos os pixeis na vizinhança do pixel de entrada. É atribuído o valor mínimo (0) aos pixeis exteriores
Erosão	O valor do pixel de saída é o valor mínimo de todos os pixeis na vizinhança do pixel de entrada. É atribuído o valor máximo (1 ou 255) aos pixeis exteriores





Dilatação de imagem binária

Dilatação de imagem monocromática

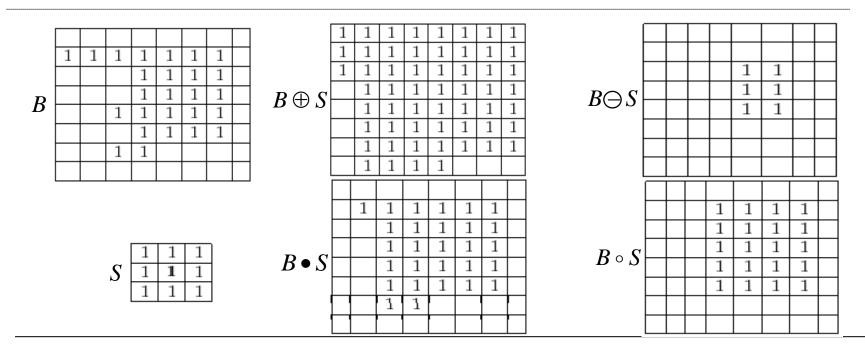
Operadores morfológicos

• **<u>Definição</u>**: O **fecho** duma imagem binária *B* pelo elemento estruturante *S* define-se da seguinte forma

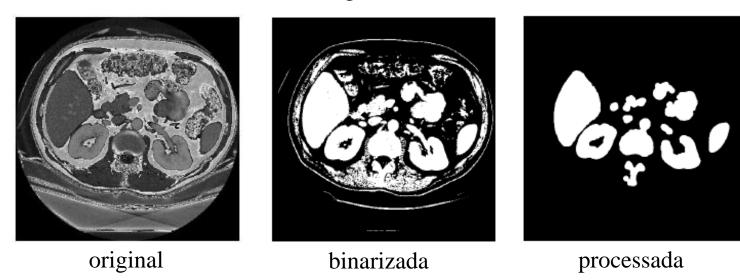
$$B \bullet S = (B \oplus S) \ominus S$$

• **Definição:** A **abertura** duma imagem binária *B* pelo elemento estruturante *S* define-se da seguinte forma

$$B \circ S = (B \ominus S) \oplus S$$



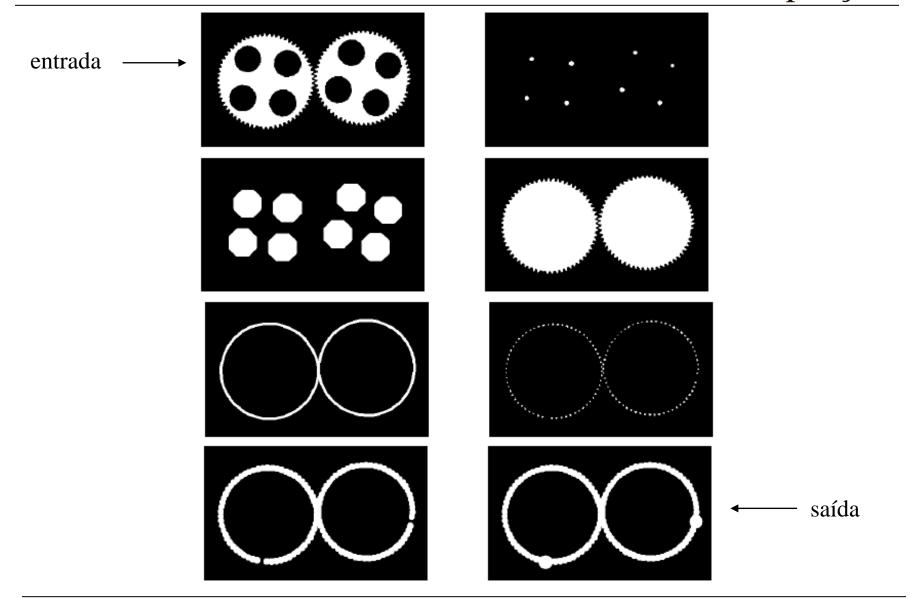
- aplicações médicas (resolução 512x512)
 - abertura com disco(13) seguido de fecho com disco(2)



- extracção de primitivas geométricas
 - subtrai da imagem original a obtida desta através do operador abertura usando pequeno disco como elemento estruturante



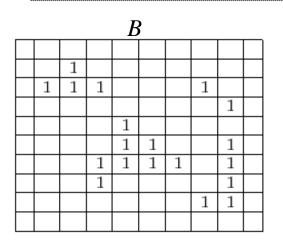
Inspecção

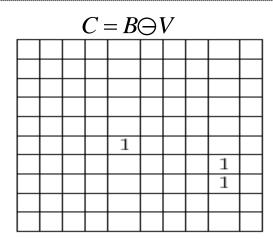


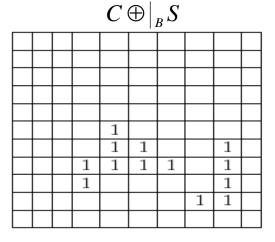
Dilatação condicional

• **Definição:** Dadas as imagens binárias original B, e processada C, e o elemento estruturante S, e seja $C_0 = C e C_n = (C_{n-1} \oplus S) \cap B$. A **dilatação condicional** de C por S com respeito a B define-se como $C \oplus_B S = C_m$

onde m é o menor inteiro que satisfaz a condição $C_m = C_{m-1}$







V $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

S 1 1 1 1 1 1 1 1 1

Propriedades de regiões

$$A = \sum_{(r,c)\in R} 1$$

$$\overline{r} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} r$$
 $\overline{C} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} C$

$$P_4 = \{(r,c) \in R | N_8(r,c) - R \neq \emptyset\}$$

$$P_8 = \{(r,c) \in R | N_4(r,c) - R \neq \emptyset\}$$

$$|P| = |\{k | (r_{k+1}, c_{k+1}) \in N_4(r_k, c_k)\}|$$

$$+ \sqrt{2} |\{k | (r_{k+1}, c_{k+1}) \in N_8(r_k, c_k) - N_4(r_k, c_k)\}|$$

$$C_1 = \frac{\left|P\right|^2}{A}$$

Propriedades (cont.)

• Circularidade (2)

$$C_2 = \frac{\mu_R}{\sigma_R}$$

distância radial média

$$\mu_{R} = \frac{1}{K} \sum_{k=0}^{K-1} ||(r_{k}, c_{k}) - (\bar{r}, \bar{c})||$$

desvio padrão da distância radial

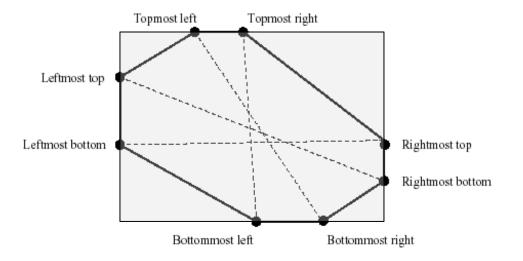
$$\sigma_{R} = \left(\frac{1}{K} \sum_{k=0}^{K-1} (\|(r_{k}, c_{k}) - (\bar{r}, \bar{c})\| - \mu_{R})^{2}\right)^{\frac{1}{2}}$$

 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0

region	region	row of	col of	perim.	circu-	circu-	radius	radius
num.	area	center	center	\mathbf{length}	$larity_1$	$larity_2$	mean	var.
1	44	6	11.5	21.2	10.2	15.4	3.33	.05
2	48	9	1.5	28	16.3	2.5	3.80	2.28
3	9	13	7	8	7.1	5.8	1.2	0.04

Propriedades – fronteiras e comprimentos

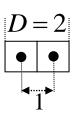
• Rectângulo (e octógono) de fronteira



• Comprimento de um segmento (eixo)

$$D = \sqrt{(r_2 - r_1)^2 + (c_2 - c_1)^2} + Q(\theta)$$

$$Q(\theta) = \begin{cases} \frac{1}{|\cos(\theta)|} & : & |\theta| < 45^{\circ} \\ \frac{1}{|\sin(\theta)|} & : & |\theta| > 45^{\circ} \end{cases}$$



$$\theta = 0^{\circ}$$

$$D = 2\sqrt{2}$$

$$\theta = 45^{\circ}$$

Propriedades – Momentos de 2ª ordem

Momentos de 2ª ordem centrados

$$\mu_{rr} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} (r - \overline{r})^2 \qquad \qquad \mu_{cc} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} (c - \overline{c})^2 \qquad \qquad \mu_{rc} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} (r - \overline{r})(c - \overline{c})$$

Relação entre momentos e regiões elípticas

$$R = \{(r,c) | dr^2 + 2erc + fc^2 \le 1\}$$

$$\begin{pmatrix} d & e \\ e & f \end{pmatrix} = \frac{1}{4(\mu_{rr}\mu_{cc} - \mu_{rc}^2)} \begin{pmatrix} \mu_{cc} & -\mu_{rc} \\ -\mu_{rc} & \mu_{rr} \end{pmatrix}$$

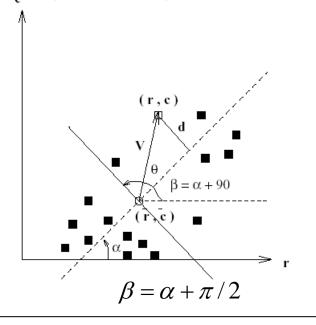
- Eixos de menor e maior inércia
 - Formulação

$$\mu_{r,\bar{c},\alpha} = \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} d^2$$

$$= \frac{1}{A} \sum_{(r,c) \in R} (\overline{V} \circ (\cos \beta, \sin \beta))^2$$

Solução

$$\tan(2\hat{\alpha}) = \frac{2\mu_{rc}}{\mu_{rr} - \mu_{cc}}$$

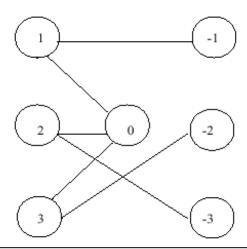


Grafos de adjacências de regiões

- **Problema:** regiões possuem buracos (fundo) no seu interior
- Solução: algoritmo com 3 passos
 - aplicação do algoritmo de extracção de componentes conexos duas vezes:
 (1) aos pixels activos e (2) aos pixels do fundo

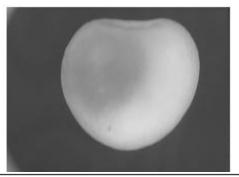
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	1	1	1	0	2	2	0
0	1	-1	-1	-1	1	0	2	2	0
0	1	1	1	1	1	0	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0	2	2	0
0	3	3	3	0	2	2	2	2	0
0	3	-2	3	0	2	-3	-3	2	0
0	3	-2	3	0	2	-3	-3	2	0
0	3	3	3	0	2	2	2	2	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

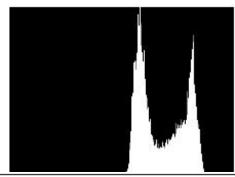
(3) construção de grafo de relações



Binarização por limiar

• **Definição:** o histograma h da imagem monocromática I é definido por $h(m) = |\{(r,c)|I(r,c) = m\}|$





```
Compute the histogram H of gray-tone image I.

procedure histogram(I,H);
{

"Initialize the bins of the histogram to zero."

for i := 0 to MaxVal

H[i] := 0;

"Compute values by accumulation."

for L := 0 to MaxRow

for P := 0 to MaxCol

{

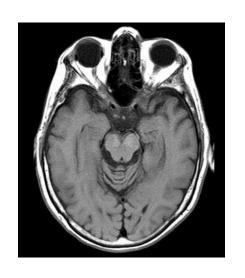
grayval := I[r,c];

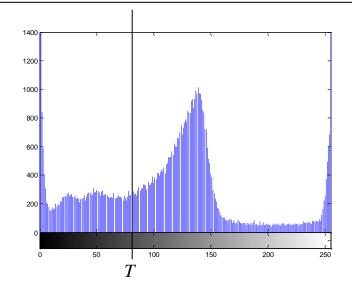
H[grayval] := H[grayval] + 1;

};

}
```

Binarização por Limiar Global

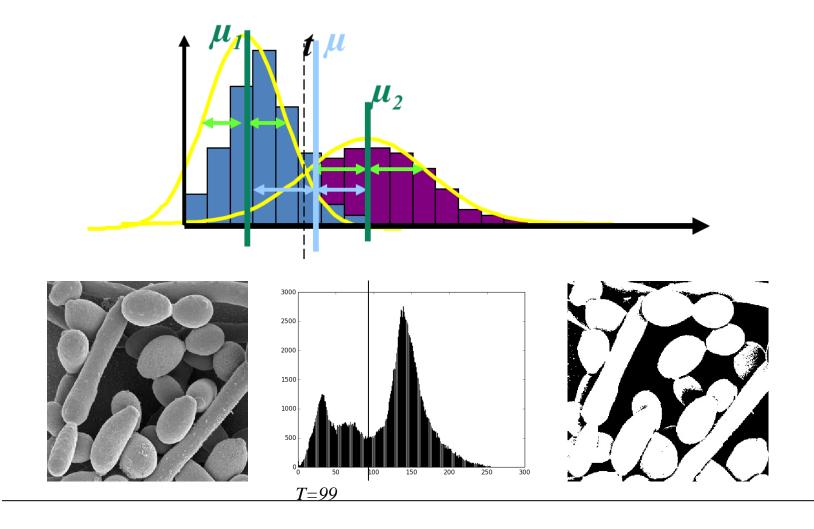




$$g(x,y) = \begin{cases} 1 & se & f(x,y) > T \\ 0 & se & f(x,y) \le T \end{cases}$$



• Método de Otsu



Cálculo automático do limiar

Método de Otsu

- *Ideia*: minimização da variância intra-classes $\sigma_W^2 = q_1(t)\sigma_1^2(t) + q_2(t)\sigma_2^2(t)$

$$q_{1}(t) = \sum_{i=0}^{t} P(i)$$

$$q_{2}(t) = \sum_{i=t+1}^{MaxVal} P(i)$$

$$\sigma_{1}^{2}(t) = \sum_{i=0}^{t} (i - \mu_{1}(t))^{2} P(i) / q_{1}(t)$$

$$\sigma_{2}^{2}(t) = \sum_{i=t+1}^{MaxVal} (i - \mu_{2}(t))^{2} P(i) / q_{2}(t)$$

$$\mu_{1}(t) = \sum_{i=0}^{t} iP(i) / q_{1}(t)$$

$$\mu_{2}(t) = \sum_{i=t+1}^{MaxVal} iP(i) / q_{2}(t)$$

$$P(i) = h(i) / |R \times C|$$

Nota: equivalente à maximização da variância inter-classes

$$\sigma_B^2 = q_1(t) (1 - q_1(t)) (\mu_1(t) - \mu_2(t))^2$$

$$\sigma^2 = \sigma_W^2 + \sigma_B^2$$

Algoritmo recursivo

- Algoritmo de Otsu para determinação do limiar t
 - Iniciar

$$P(i) = h(i)/|R \times C| \qquad q_1(0) = P(0)$$

$$\mu = \sum_{i=0}^{MaxVal} iP(i) \qquad \mu_1(0) = 0$$

- For t := 0 to MaxVal-1

$$q_{1}(t+1) = q_{1}(t) + P(t+1)$$

$$\mu_{1}(t+1) = \frac{q_{1}(t)\mu_{1}(t) + (t+1)P(t+1)}{q_{1}(t+1)}$$

$$\mu_{2}(t+1) = \frac{\mu - q_{1}(t+1)\mu_{1}(t+1)}{1 - q_{1}(t+1)}$$

$$\sigma_{R}^{2}(t) = q_{1}(t)(1 - q_{1}(t))(\mu_{1}(t) - \mu_{2}(t))^{2}$$

Determinação do limiar

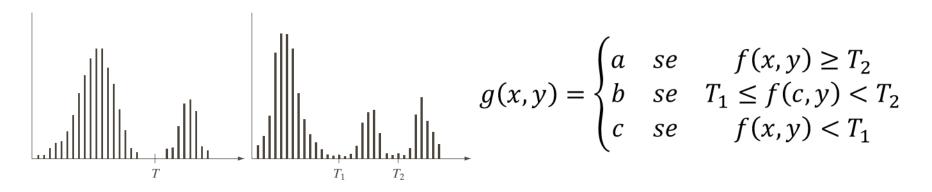
$$\hat{t} = \arg\max_{t} \sigma_B^2(t)$$



Original (*MaxVal*=255)



$$t = 93$$



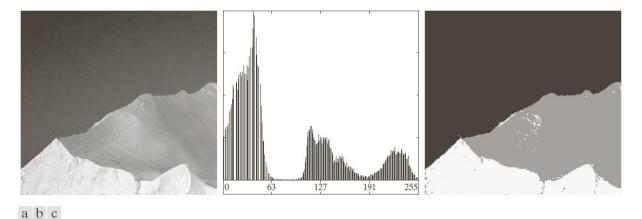


FIGURE 10.45 (a) Image of iceberg. (b) Histogram. (c) Image segmented into three regions using dual Otsu thresholds. (Original image courtesy of NOAA.)

- Técnicas de melhoramento
 - Filtragem
 - Utilização dos contornos

- Outras técnicas
 - Limiar variável (partição da imagem)
 - Limiar local baseado em vizinhos